



ESCOLA DE ENGENHARIA
DEPARTAMENTO DE ENGENHARIA ELÉTRICA
PROGRAMA DE PÓS-GRADUAÇÃO EM ENGENHARIA ELÉTRICA



TRABALHO 4 - FINAL

Mestrando:

Diego Gimenez Pedroso

Professor:

Edison Pignaton De Freitas

diego.pedroso@ufrgs.br

Trabalho 4 - Controle de navegação do EduBOT

Criar o algoritmo de controle de um robô móvel reativo com controle lógico, autônomo e que deve operar em ambientes desconhecidos.

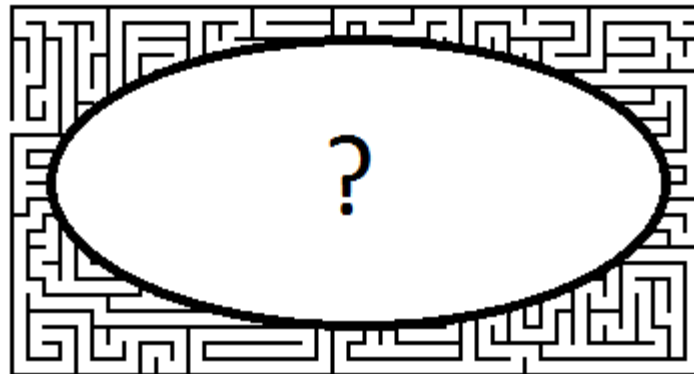
O algoritmo/firmware deve identificar obstáculos e verificar se executa ou não manobras evasivas, evitando a colisão.



Trabalho 4 - Controle de navegação do EduBOT

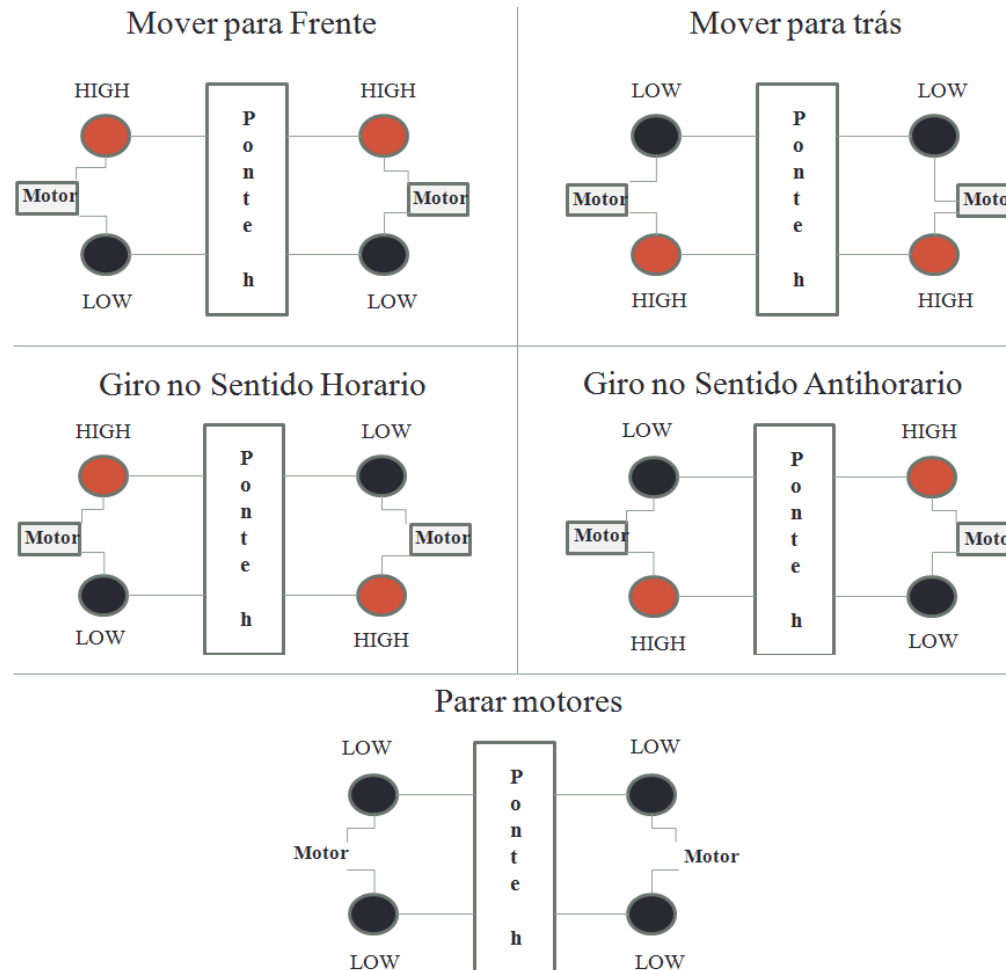
O ambiente de testes será um labirinto. O objetivo é que o robô consiga sair deste labirinto sem intervenção humana.

Para isso, o programador deve fazer uso dos sensores e atuadores presentes no robô.



Trabalho 4 - Controle de navegação do EduBOT

Utilizar como base os programas e apresentações utilizados em aula, assim como trabalhos anteriores feitos por vocês.



Trabalho 4 - Controle de navegação do EduBOT

- Um programa contendo as declarações dos pinos utilizados pelo Arduino Duemilanove do EduBOT foi disponibilizado no moodle;
- Grupo de até 8 alunos:
 - Porém desta vez o relatório é **individual**;
- Utilizar o novo modelo de relatório disponibilizado via moodle;
- Apresentação dos trabalhos:
 - 09/12/2014